



СОЮЗ СОВЕТСКИХ
СОЦИАЛИСТИЧЕСКИХ
РЕСПУБЛИК

(19) SU (11) 1219489

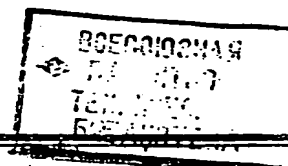
A

(51) 4 В 65 G 43/06

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР
ПО ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

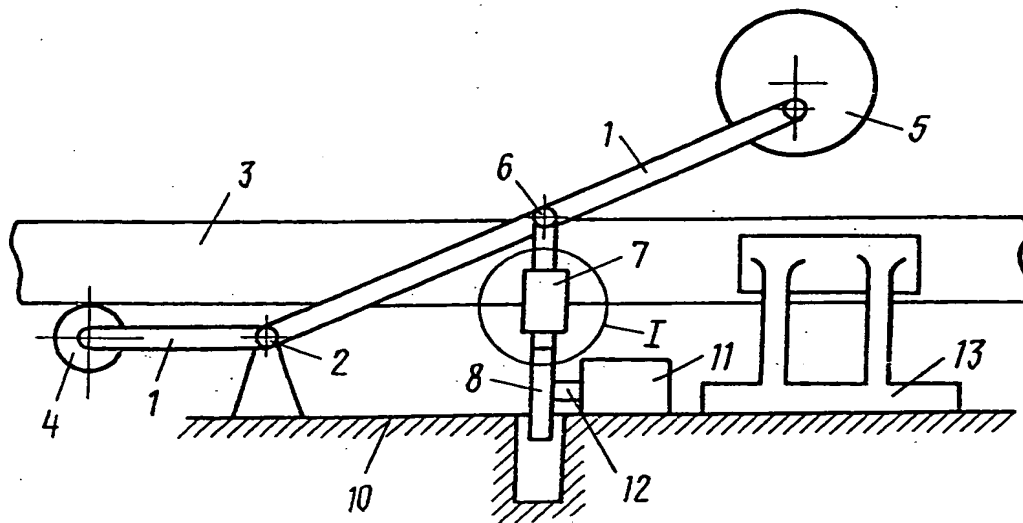
1 ИЮН 1986

ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ



(61) 1121204
(21) 3787808/27-03
(22) 07.09.84
(46) 23.03.86. Бюл. № 11
(71) Ордена Октябрьской Революции и ордена Трудового Красного Знамени институт горного дела им. А. А. Скочинского
(72) В. А. Леонтьев
(53) 621.867.2(088.8)
(56) Авторское свидетельство СССР № 1121204, кл. В 65 G 43/06, 1983.

(54) (57) УСТРОЙСТВО ДЛЯ УЛАВЛИВАНИЯ ГРУЗОНЕСУЩЕГО ОРГАНА КОНВЕЙЕРА по авт. св. № 1121204, отличающееся тем, что, с целью повышения надежности работы устройства и снижения трудоемкости его обслуживания, каждая шарнирно подвешенная на двуплечем рычаге тяга выполнена из двух телескопически соединенных между собой частей.



Фиг.1

(19) SU (11) 1219489 A

BEST AVAILABLE COPY

Изобретение относится к конвейерному оборудованию, используемому на шахтах, предназначено для конвейеров с углами наклона свыше 10° и является усовершенствованием изобретения по авт. св. № 1121204.

Целью изобретения является повышение надежности работы устройства и снижение трудоемкости его обслуживания.

На фиг. 1 изображено устройство для улавливания грузонесущего органа конвейера; на фиг. 2 — узел 1 на фиг. 1.

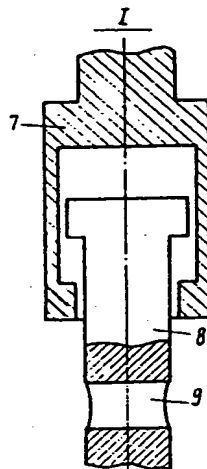
Устройство для улавливания грузонесущего органа конвейера состоит из двух рычагов 1, разделенных осью 2 качания на два плеча каждый. Рычаги расположены по обеим сторонам ленты 3 так, что их одноименные плечи параллельны друг другу. Они жестко соединены между собой осью, на которой находится контрольный ролик 4, опирающийся на нерабочую сторону грузовой ветви ленты, а на концах противоположных плеч расположены собственно эксцентриковые ловители 5, выполненные в виде дисков. К этим же плечам прикреплены при помощи шарниров 6 тяги, состоящие из верхних частей 7 и нижних частей 8 с отверстиями 9. Обе половины тяг соединены друг с другом телескопическим соединением.

На ставе конвейера 10 жестко закреплены защелки 11, имеющие подпружиненные стопоры 12 (пружина находится в корпусе защелки и не показана). Устройство содержит также неподвижные опоры 13, распо-

ложенные под грузонесущей ветвью ленты и жестко соединенные со ставом конвейера 10.

При обрыве ленты 3 натяжение грузонесущей ветви уменьшается и практически становится равным весу груза в районе расположения ловителя. Это приводит к поднятию контрольного ролика 4 вверх вместе с лентой и опусканию собственно ловителей 5 вместе с плечами рычагов 1 вниз до устойчивого контакта с лентой. Это положение ловителей является рабочим. В указанном положении тяги находятся в опущенном состоянии и в их отверстия 9 входят стопоры 12 защелок 11, фиксируя устройство. Благодаря тому, что тяги выполнены телескопическими, т.е. с возможностью изменения расстояния между осями отверстия и шарнира, вхождение стопоров в отверстия тяг происходит раньше касания ленты собственно ловителями. После вхождения стопоров защелок в отверстия тяг рычаги продолжают двигаться до контакта ловителей с лентой, затем ловители начинают вращаться. Начальный угол поворота ловителей является нерабочим, так как в это время происходит выбор телескопичности тяг. Затем наступает рабочий ход ловителей и стопорение ленты.

Использование телескопических тяг позволяет надежно фиксировать устройство после обрыва ленты при изменении натяжения последней, а также исключить периодическую регулировку положения защелок для обеспечения фиксации устройства в момент касания ленты собственно ловителями, т.е. снизить трудоемкость обслуживания.



Фиг. 2

Редактор Г. Волкова
Заказ 1222/28

Составитель Г. Ненахов
Техред И. Верес
Тираж 833

Корректор М. Демчик
Подписное

ВНИИПИ Государственного комитета СССР
по делам изобретений и открытий
113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д. 4/5
Филиал ППП «Патент», г. Ужгород, ул. Проектная, 4

BEST AVAILABLE COPY